

吴兆林

意向职位：研发类  
学历：硕士研究生(2022 届)  
出生年月：1997 年 10 月  
籍贯：广东省汕尾市  
电话：(+86)136-3243-0499  
电子邮件：13632430499@163.com



## 教育背景

(硕士)

2019.9-2022.6

北京科技大学

机械工程 (蛇形机器人)

GPA: 86.08/100

Top: 7/216(3.2%)

- 北京科技大学一等奖学金，北京科技大学“三好学生”
- 北京科技大学研究生学生会副主席、北京科技大学成形与仿真梯队班长，班级团支书

(本科)

2015.9-2019.6

广州大学

机械设计制造及其自动化

GPA: 87.3/100

Top: 5/186(2.6%)

- 国家奖学金，广州大学一等奖学金，广州大学“十佳学生”荣誉称号，广州大学优秀学生干部
- 广州大学学生会联络部部长，广州大学智能制造拔尖班班长，班级学习委员

## 技能证书

- CET-6, CET-4, 计算机三级 (嵌入式), 计算机二级 (C 语言)
- 熟练掌握 ROS 系统搭建控制平台，精通 CoppeliaSim, Gazebo 机器人仿真软件、Solidworks、AutoCad
- 熟练掌握 Python 编程语言、Matlab 软件和 QT 图形界面工具，C++ 语言
- 熟练掌握基于嵌入式系统 (Ubuntu) 和树莓派的项目开发，熟悉激光测距、imu 等传感器的使用
- 擅长使用 Endnote、Xmind 等科研管理软件，office、Visio、Photoshop

## 项目经历

2020.6-2022.6

复杂环境下的蛇形机器人的避障越障研究

硕士课题

- 实现蛇形机器人在野外搜救、勘察时避障越障，建立 CPG (中枢模式发生器) 模型进行运动控制，采用模糊逻辑算法实现自主避障功能，使用 Gazebo 和 CoppeliaSim 软件中实现仿真，已搭建实物，并在 Ros 系统中进行控制
- 《基于 CPG 的蛇形机器人头部导向控制研究》已被机器人 (EI) 期刊收录

2016.9-2018.9

AGV 无人搬运车辆

项目负责人

- 负责 AGV 无人搬运车机械结构和运动模型设计，协助完成移动导航技术系统设计和开发，市场调研、分析，产品定位，撰写项目申报书、创业计划书和比赛 ppt
- 2018 年“创青春”全国大学生创业大赛铜奖，2018 年“创青春”广东大学生创业大赛金奖
- 广东省“攀登计划”专项资金重点项目，广州大学“创意、创造、创业”项目

2020.6-2022.6

样品释放装置与新型捕获机构关键部件研制

核心成员

- 负责捕获面板折展方式设计与分析，使用 Ansys 进行强度和刚度特性仿真与测试，撰写项目申报书
- 协助中国航天科技集团有限公司第八研究院第八〇五所完成项目申报，已申请发明专利 1 篇

2017.9-2018.9

存取并行的智能桥型停车场

项目负责人

- 负责停车场作品结构和部分控制功能设计、组装调试、说明书和专利撰写、海报视频制作等各项工作
- 第八届广东省机械创新设计大赛一等奖，已申请的发明专利 2 篇，已授权的实用新型专利 2 篇

2017.6-2018.9

小件物品智能存放和分发的装置及方法

项目负责人

- 提高学校分发学生卡、钥匙等小件物品的效率，并可应用于药店小型药品盒、超市自动售货机的物品分发和存取
- 广州大学创新训练项目，已申请的发明专利 2 篇，已授权的实用新型专利 2 篇

## 实践经历

2019.3-2019.8

广州瀚阳工程咨询有限公司

工程师助理

- 参与广州地铁 1、4 号线的钢轨打磨的现场实验，并协助处理实验数据，调整钢轨轮廓改善磨损情况，撰写《基于延寿的地铁钢轨打磨作业规范》

2016.10-2017.12

广州大学“最受学生欢迎的老师”评选活动

活动负责人

- 策划学校 1 万多名师生共同参与的“最受学生欢迎的老师”评选活动，负责前期准备，活动跟进以及任务分配，领导协调策划提名组、活动宣传组、物资筹备组